



Dependabilidade:

Confiabilidade e Disponibilidade

Prof. Dr. Iaçanã Ianiski Weber

Confiabilidade e Segurança de Software

98G08-4

Gancho para a próxima aula: Safety, Security e Resiliência (atributos e ameaças ampliadas).

- 1 Motivação e Taxonomia de Dependabilidade
- 2 Fundamentos Probabilísticos de Confiabilidade
- 3 Disponibilidade: sistemas reparáveis e operação
- 4 Composição de Sistemas: RBD, redundância e dependências
- 5 Modelos de Estado (Markov/CTMC) para reparo e failover
- 6 Software: práticas de engenharia para elevar dependabilidade
- 7 Modelos de confiabilidade em software (crescimento e limites)
- 8 Exemplos aplicados (mais realistas)
- 9 Exercícios (nível engenharia)
- 10 Resumo e gancho para Safety, Security e Resiliência

- 1 Motivação e Taxonomia de Dependabilidade
- 2 Fundamentos Probabilísticos de Confiabilidade
- 3 Disponibilidade: sistemas reparáveis e operação
- 4 Composição de Sistemas: RBD, redundância e dependências
- 5 Modelos de Estado (Markov/CTMC) para reparo e failover
- 6 Software: práticas de engenharia para elevar dependabilidade
- 7 Modelos de confiabilidade em software (crescimento e limites)
- 8 Exemplos aplicados (mais realistas)
- 9 Exercícios (nível engenharia)
- 10 Resumo e gancho para Safety, Security e Resiliência

Por que engenharia de dependabilidade?

- Sistemas reais falham por **causas acidentais** e **causas sistemáticas** (projeto/implementação).
- Em ambientes modernos: **dependências** (serviços, bibliotecas, redes) dominam risco.
- Engenharia precisa de:
 - **Métricas** (quantificar), **modelos** (predizer/planejar),
 - **métodos** (prevenir, tolerar, remover, prever falhas).

Dependabilidade (Dependability): definição e atributos

Definição (visão clássica)

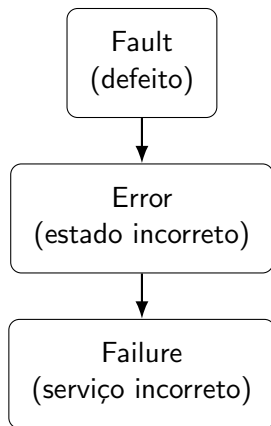
Dependabilidade é a **capacidade de entregar serviço correto e confiável** em que se pode **justificadamente confiar**.

- Atributos (exemplos): **confiabilidade**, **disponibilidade**, **segurança funcional (safety)**, **integridade**, **manutenibilidade**.
- **Security** adiciona preocupações como **confidencialidade** além de disponibilidade/integridade.

Fonte clássica: Avizienis et al., IEEE TDSC (2004).

A cadeia: Fault → Error → Failure

- **Fault (defeito)**: causa interna/externa latente.
- **Error (erro de estado)**: estado interno incorreto gerado por fault ativado.
- **Failure (falha de serviço)**: erro chega à interface de serviço (desvio do especificado).



Reliability vs Availability: intuição correta

Confiabilidade (Reliability)

Probabilidade de **não ocorrer falha** durante um intervalo:

$$R(t) = P(T > t).$$

Disponibilidade (Availability)

Probabilidade de o sistema estar **operacional em um instante** ou em regime estacionário.

- Um sistema pode ser **pouco confiável** (falha com frequência) mas **muito disponível** (recupera rápido).
- E o inverso: falha raramente, mas quando falha, fica indisponível por muito tempo.

- 1 Motivação e Taxonomia de Dependabilidade
- 2 Fundamentos Probabilísticos de Confiabilidade**
- 3 Disponibilidade: sistemas reparáveis e operação
- 4 Composição de Sistemas: RBD, redundância e dependências
- 5 Modelos de Estado (Markov/CTMC) para reparo e failover
- 6 Software: práticas de engenharia para elevar dependabilidade
- 7 Modelos de confiabilidade em software (crescimento e limites)
- 8 Exemplos aplicados (mais realistas)
- 9 Exercícios (nível engenharia)
- 10 Resumo e gancho para Safety, Security e Resiliência

TTF como variável aleatória

Seja T o **tempo até falha** (Time-To-Failure).

$$F(t) = P(T \leq t), \quad R(t) = P(T > t) = 1 - F(t)$$

Densidade:

$$f(t) = \frac{dF(t)}{dt}$$

Hazard rate (taxa de risco/instantânea):

$$h(t) = \frac{f(t)}{R(t)}$$

MTTF como área sob $R(t)$

Para distribuições contínuas (não negativas):

$$\text{MTTF} = \mathbb{E}[T] = \int_0^{\infty} R(t) dt$$

- Esse resultado é muito útil: você não precisa da densidade explicitamente para obter MTTF.
- Para modelos paramétricos, MTTF vira função direta de parâmetros (ex.: $1/\lambda$).

Modelo exponencial: quando faz sentido?

Hipótese-chave

$h(t) = \lambda$ constante $\Rightarrow R(t) = e^{-\lambda t}$ (propriedade sem memória).

- Bom modelo **na região “útil”** da curva **bathtub** (taxa aproximadamente constante).
- Muito usado em testes/planejamento por simplicidade (e por permitir ICs analíticos).

Referência prática: NIST Reliability/Availability Handbook (exponencial/HPP).

Exponencial: métricas e estimação rápida

$$R(t) = e^{-\lambda t}, \quad \text{MTTF} = \frac{1}{\lambda}$$

Se em um teste observamos n falhas e $\text{TTT} =$ **tempo total em teste** (soma das exposições):

$$\hat{\lambda} = \frac{n}{\text{TTT}}, \quad \widehat{\text{MTTF}} = \frac{\text{TTT}}{n}$$

- TTT funciona bem inclusive com **censura à direita** (itens que não falharam até o fim do teste).

Intervalo de confiança para MTBF/MTTF (exponencial)

No modelo exponencial (HPP), o NIST fornece fatores/tabelas e forma fechada para IC (baseado em χ^2).

- Essencial para não vender “um número mágico” sem incerteza.
- Caso “zero falhas” (muito comum em testes curtos) tem tratamento específico.

Fonte: NIST APR 8.4.5.1 (MTBF e ICs).

Weibull: modelo mais realista para componentes físicos

Weibull (2 parâmetros)

$$R(t) = \exp \left(- \left(\frac{t}{\eta} \right)^{\beta} \right), \quad h(t) = \frac{\beta}{\eta} \left(\frac{t}{\eta} \right)^{\beta-1}$$

- $\beta < 1$: “infant mortality” (hazard decrescente).
- $\beta = 1$: exponencial (hazard constante).
- $\beta > 1$: desgaste/envelhecimento (hazard crescente).

Referência didática: ETH Zürich (Reliability Distributions).

Bathtub curve e interpretação de engenharia

- Três fases típicas:
 - ① **Mortalidade infantil**: falhas de fabricação/integração (hazard decrescente).
 - ② **Vida útil**: falhas aleatórias (hazard constante).
 - ③ **Desgaste**: envelhecimento (hazard crescente).
- Em **software**, a analogia muda:
 - Sem mudanças: hazard pode ser aproximadamente constante.
 - Com correções/novas features: hazard varia e pode até piorar (regressões).

- 1 Motivação e Taxonomia de Dependabilidade
- 2 Fundamentos Probabilísticos de Confiabilidade
- 3 Disponibilidade: sistemas reparáveis e operação**
- 4 Composição de Sistemas: RBD, redundância e dependências
- 5 Modelos de Estado (Markov/CTMC) para reparo e failover
- 6 Software: práticas de engenharia para elevar dependabilidade
- 7 Modelos de confiabilidade em software (crescimento e limites)
- 8 Exemplos aplicados (mais realistas)
- 9 Exercícios (nível engenharia)
- 10 Resumo e gancho para Safety, Security e Resiliência

MTTF, MTBF, MTTR, MDT (e por que MTTR é “decomponível”)

- MTTF: tempo médio até falha (não reparável).
- MTBF: tempo médio entre falhas (reparável).
- MTTR: tempo médio de reparo/recuperação.
- MDT: downtime médio (pode incluir logística, espera, janela, aprovação).

Decomposição útil (Ops/SRE)

$$\text{MTTR} \approx \underbrace{\text{MTTD}}_{\text{detectar}} + \underbrace{\text{MTTI}}_{\text{diagnosticar/decidir}} + \underbrace{\text{MTTM}}_{\text{mitigar/reparar}}$$

Disponibilidade: instantânea vs estacionária

- **Disponibilidade instantânea:** $A(t) = P(\text{sistema operacional em } t)$.
- **Disponibilidade estacionária:** $A_\infty = \lim_{t \rightarrow \infty} A(t)$.

Para taxas exponenciais: falha λ e reparo μ ,

$$A_\infty = \frac{\mu}{\lambda + \mu} \iff A_\infty = \frac{\text{MTBF}}{\text{MTBF} + \text{MTTR}}$$

“N-nines” e orçamento de indisponibilidade

Meta (%)	Downtime/mês (30d)	Downtime/ano (365d)
99.0	$\approx 7\text{h}12\text{m}$	$\approx 3\text{d}15\text{h}$
99.9	$\approx 43\text{m}12\text{s}$	$\approx 8\text{h}45\text{m}$
99.99	$\approx 4\text{m}19\text{s}$	$\approx 52\text{m}$
99.999	$\approx 26\text{s}$	$\approx 5\text{m}15\text{s}$

- A conta é direta: $\text{downtime} = (1 - \text{meta}) \times \text{janela}$.

Referência prática (error budget / janela mensal): Google SRE (Calculus of Service Availability).

Disponibilidade percebida vs interna (o que você mede?)

- **Disponibilidade interna:** processo/host “up”.
- **Disponibilidade do usuário:** requisições boas / total (SLI).
- **Erro parcial:** degradação (latência alta, funcionalidade limitada) pode ser “falha” do ponto de vista do SLO.

Boa prática

Definir SLIs alinhados ao usuário e derivar SLO e “error budget” (1-SLO).

Referência: Google SRE Workbook (alerting e SLOs).

Índice

- 1 Motivação e Taxonomia de Dependabilidade
- 2 Fundamentos Probabilísticos de Confiabilidade
- 3 Disponibilidade: sistemas reparáveis e operação
- 4 Composição de Sistemas: RBD, redundância e dependências**
- 5 Modelos de Estado (Markov/CTMC) para reparo e failover
- 6 Software: práticas de engenharia para elevar dependabilidade
- 7 Modelos de confiabilidade em software (crescimento e limites)
- 8 Exemplos aplicados (mais realistas)
- 9 Exercícios (nível engenharia)
- 10 Resumo e gancho para Safety, Security e Resiliência

Assunção de independência: útil, mas perigosa

- Muitas fórmulas clássicas assumem falhas **independentes**.
- Na prática, falhas correlacionadas são comuns:
 - bug em código compartilhado,
 - configuração errada propagada,
 - dependência externa (DNS, IdP, rede),
 - energia/temperatura/ambiente (hardware),
 - ataques (Security).

RBD: sistema em série (dependências “AND”)

Se um serviço depende de n componentes independentes:

$$R_{sys}(t) = \prod_{i=1}^n R_i(t)$$

- Intuição: “uma falha derruba o serviço”.
- Em microsserviços, dependências críticas podem dominar a confiabilidade global.

RBD: paralelo ativo (redundância “OR”)

Para n componentes em paralelo ativo (1-out-of- n):

$$R_{sys}(t) = 1 - \prod_{i=1}^n (1 - R_i(t))$$

Caso idêntico exponencial ($R(t) = e^{-\lambda t}$):

$$R_{sys}(t) = 1 - (1 - e^{-\lambda t})^n$$

- Paralelo aumenta confiabilidade (e disponibilidade), **mas** depende de detecção/failover e da ausência de causa comum.

k-out-of-n e votação (ex.: TMR)

Para n componentes e o sistema operar se pelo menos k estiverem OK:

$$R_{k/n}(t) = \sum_{j=k}^n \binom{n}{j} R(t)^j (1 - R(t))^{n-j}$$

- TMR (Triple Modular Redundancy): $k = 2, n = 3$ com **votador**.
- Atenção: o **votador** vira componente crítico (pode dominar série).

Disponibilidade com redundância: exemplo numérico

Dois servidores idênticos, paralelo ativo, cada um com:

$$\text{MTBF} = 500h, \quad \text{MTTR} = 1h \Rightarrow A = \frac{500}{501} = 0.9980$$

Assumindo independência e failover “perfeito” (aprox.):

$$A_{par} \approx 1 - (1 - A)^2$$

- Compare o ganho com o caso em série (dependência “AND”) onde a disponibilidade cai.

Common-cause failures (CCF): quando redundância não salva

- Um modelo simples: β -factor
 - fração β das falhas é comum a todos os canais (derruba todos ao mesmo tempo);
 - fração $1 - \beta$ é independente.
- Implicações:
 - redundância sem diversidade pode ter ganho muito menor que o esperado.
 - práticas: diversidade de versão, zona/região, fornecedor, config, caminho de rede.

Referência didática: ETH Zürich (Dependent Failures).

Índice

- 1 Motivação e Taxonomia de Dependabilidade
- 2 Fundamentos Probabilísticos de Confiabilidade
- 3 Disponibilidade: sistemas reparáveis e operação
- 4 Composição de Sistemas: RBD, redundância e dependências
- 5 Modelos de Estado (Markov/CTMC) para reparo e failover**
- 6 Software: práticas de engenharia para elevar dependabilidade
- 7 Modelos de confiabilidade em software (crescimento e limites)
- 8 Exemplos aplicados (mais realistas)
- 9 Exercícios (nível engenharia)
- 10 Resumo e gancho para Safety, Security e Resiliência

Quando RBD não basta

RBD é ótimo para estrutura “estática”, mas falha ao modelar:

- **reparo** (volta do componente ao sistema),
- **standby** (frio/morno/quente),
- **cobertura de detecção** (coverage),
- **tempos não desprezíveis** de failover, reboot, rollback.

Ferramenta padrão

Cadeias de Markov (CTMC) para disponibilidade/confiabilidade em sistemas reparáveis.

Exemplo CTMC: 1-out-of-2 com reparo

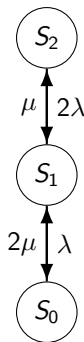
Estados:

- S_2 : 2 operacionais
- S_1 : 1 operacional
- S_0 : 0 operacionais (down)

Transições (aprox.):

- falhas: $S_2 \rightarrow S_1$ taxa 2λ , $S_1 \rightarrow S_0$ taxa λ
- reparos: $S_1 \rightarrow S_2$ taxa μ , $S_0 \rightarrow S_1$ taxa 2μ

Referência de curso: ETH Zürich (Markov Models).



Como extrair disponibilidade estacionária do CTMC

- Resolva $\pi Q = 0$ com $\sum \pi_i = 1$ (distribuição estacionária).
- Disponibilidade: $A_\infty = 1 - \pi_{S_0}$.

Mensagem prática

Modelos de estado permitem incorporar:

- **tempo de failover, coverage, reparo limitado (fila), standby.**

Índice

- 1 Motivação e Taxonomia de Dependabilidade
- 2 Fundamentos Probabilísticos de Confiabilidade
- 3 Disponibilidade: sistemas reparáveis e operação
- 4 Composição de Sistemas: RBD, redundância e dependências
- 5 Modelos de Estado (Markov/CTMC) para reparo e failover
- 6 Software: práticas de engenharia para elevar dependabilidade**
- 7 Modelos de confiabilidade em software (crescimento e limites)
- 8 Exemplos aplicados (mais realistas)
- 9 Exercícios (nível engenharia)
- 10 Resumo e gancho para Safety, Security e Resiliência

Meios para atingir dependabilidade (classificação clássica)

- ➊ **Fault prevention:** evitar introduzir faults (processo, métodos formais, boas práticas).
- ➋ **Fault removal:** encontrar e remover faults (testes, revisão, análise estática).
- ➌ **Fault tolerance:** manter serviço correto apesar de faults (redundância, recuperação).
- ➍ **Fault forecasting:** estimar incidência/consequências (modelagem, testes, dados de campo).

Fonte: Avizienis et al. (2004) e materiais de cursos europeus de dependability.

Observabilidade e MTTR: o “ciclo” operacional

- **Detectar** rápido (reduz MTTD): métricas, logs estruturados, traces, alertas.
- **Diagnosticar** (reduz MTTI): correlação, runbooks, grafos de dependência.
- **Mitigar** (reduz MTTM): rollback automático, feature flags, auto-healing.

Impacto direto

Mesmo com MTBF igual, reduzir MTTR melhora A de forma significativa.

SLO/Error Budget: “engenharia orientada a metas”

- Defina SLI: proporção de eventos bons / total.
- Defina SLO (meta interna) e SLA (contratual).
- **Error budget** = $1 - \text{SLO}$: “quanto você pode errar” na janela.

Regra importante

Você é tão disponível quanto a soma do risco das suas dependências.

Fonte: Google SRE (The Calculus of Service Availability; SRE Book/Workbook).

Tolerância a falhas: padrões de software (com armadilhas)

- **Timeouts** e **retries** (com jitter/backoff) para falhas transientes.
- **Circuit breaker** para evitar falha em cascata.
- **Bulkheads** (isolamento) para conter propagação.
- **Graceful degradation**: modos de serviço parcial.

Índice

- 1 Motivação e Taxonomia de Dependabilidade
- 2 Fundamentos Probabilísticos de Confiabilidade
- 3 Disponibilidade: sistemas reparáveis e operação
- 4 Composição de Sistemas: RBD, redundância e dependências
- 5 Modelos de Estado (Markov/CTMC) para reparo e failover
- 6 Software: práticas de engenharia para elevar dependabilidade
- 7 Modelos de confiabilidade em software (crescimento e limites)**
- 8 Exemplos aplicados (mais realistas)
- 9 Exercícios (nível engenharia)
- 10 Resumo e gancho para Safety, Security e Resiliência

Software Reliability Growth: por que difere de hardware?

- Em hardware, desgaste físico justifica hazard crescente (Weibull $\beta > 1$).
- Em software, falhas tendem a vir de **faults latentes** ativados por certos perfis de uso.
- Em testes/campo, correções removem faults \Rightarrow taxa de falha pode **decrecer** ao longo do tempo.

Exemplo clássico: NHPP (Goel–Okumoto)

Modelo assume que o número cumulativo de falhas segue um processo de Poisson não homogêneo:

$$\mu(t) = N (1 - e^{-bt})$$

onde N é o número esperado total de falhas “eventuais” e b controla a rapidez do decaimento.

- Bom para dados de teste onde falhas vão diminuindo com correções.
- Precisa cuidado: pressupõe condições relativamente estáveis e coleta consistente.

Fonte: notas de aula universitárias (Software Reliability Estimation, Univ. of Denver).

Musa–Okumoto (logarítmico) e leitura crítica

Intuição: consertos tardios produzem menor ganho; intensidade decresce com falhas acumuladas.

- Modelos SRGMs são úteis para **planejamento** e **comparação**, não como “verdade absoluta”.
- Sempre verifique:
 - viés de coleta (mudança de carga/perfil),
 - mudanças arquiteturais,
 - qualidade do processo de correção (debugging imperfeito),
 - dependências externas (que mudam).

Fonte: Univ. of Denver (W63) e literatura clássica de SRGM.

Índice

- 1 Motivação e Taxonomia de Dependabilidade
- 2 Fundamentos Probabilísticos de Confiabilidade
- 3 Disponibilidade: sistemas reparáveis e operação
- 4 Composição de Sistemas: RBD, redundância e dependências
- 5 Modelos de Estado (Markov/CTMC) para reparo e failover
- 6 Software: práticas de engenharia para elevar dependabilidade
- 7 Modelos de confiabilidade em software (crescimento e limites)
- 8 Exemplos aplicados (mais realistas)**
- 9 Exercícios (nível engenharia)
- 10 Resumo e gancho para Safety, Security e Resiliência

Exemplo 1: serviço embarcado de telemetria (com MTTR decomposto)

Dados:

$MTBF = 500h$, $MTTD = 10min$, $MTTI = 20min$, $MTTM = 30min$

$$MTTR \approx 60min = 1h \Rightarrow A = \frac{500}{501} = 99.80\%$$

- Se automatizar detecção e rollback: $MTTD = 1min$, $MTTM = 5min$
 $\Rightarrow MTTR \downarrow$ forte.

Exemplo 2: watchdog + estado seguro + perda de serviço

- Fault de firmware leva a deadlock.
- Watchdog reinicia em 5s, mas:
 - reinit de periféricos (mais 10s),
 - resincronização de estado (mais 15s).
- Downtime efetivo por evento: 30s.

Pergunta de engenharia

O que é “falha” para o usuário? Reiniciar em 5s pode ser ótimo, mas perder estado pode ser inaceitável em alguns domínios.

Exemplo 3: SLO 99.9% e dependências (orçamento por componente)

- SLO do serviço A: 99.9% \Rightarrow budget = 0.1% por janela.
- Se A tem N dependências críticas, o budget precisa ser **particionado** (heurística comum).
- Resultado prático: dependências precisam ter “mais 9s” de disponibilidade que o serviço final.

Fonte: Google SRE (The Calculus of Service Availability).

Índice

- 1 Motivação e Taxonomia de Dependabilidade
- 2 Fundamentos Probabilísticos de Confiabilidade
- 3 Disponibilidade: sistemas reparáveis e operação
- 4 Composição de Sistemas: RBD, redundância e dependências
- 5 Modelos de Estado (Markov/CTMC) para reparo e failover
- 6 Software: práticas de engenharia para elevar dependabilidade
- 7 Modelos de confiabilidade em software (crescimento e limites)
- 8 Exemplos aplicados (mais realistas)
- 9 Exercícios (nível engenharia)**
- 10 Resumo e gancho para Safety, Security e Resiliência

Exercícios 1: confiabilidade e hazard

- 1 Para $\lambda = 2 \times 10^{-4} h^{-1}$, calcule $R(100h)$ e MTTF.
- 2 Uma Weibull com $\beta = 2$, $\eta = 1000h$: calcule $R(500h)$ e interprete o hazard.
- 3 Mostre (algebricamente) que hazard constante implica $R(t) = e^{-\lambda t}$.

Exercícios 2: disponibilidade e trade-offs

- ① Um sistema tem $MTBF = 1200h$ e $MTTR = 4h$. Qual A ?
- ② Se você puder escolher entre:
 - reduzir λ em 10% (melhorando robustez), ou
 - reduzir $MTTR$ em 50% (melhorando observabilidade/rollback),qual ação dá maior ganho em A neste caso?
- ③ Calcule o downtime mensal permitido para 99.95% e compare com 99.9%.

Exercícios 3: composição e dependências

- 1 Dois componentes em série com $A_1 = 0.999$ e $A_2 = 0.9995$.
Aproxime A_{sys} .
- 2 Dois componentes em paralelo ativo (independentes) com $A = 0.999$.
Aproxime A_{par} .
- 3 Com causa comum $\beta = 0.05$, discuta qualitativamente por que o ganho do paralelo cai.

Índice

- 1 Motivação e Taxonomia de Dependabilidade
- 2 Fundamentos Probabilísticos de Confiabilidade
- 3 Disponibilidade: sistemas reparáveis e operação
- 4 Composição de Sistemas: RBD, redundância e dependências
- 5 Modelos de Estado (Markov/CTMC) para reparo e failover
- 6 Software: práticas de engenharia para elevar dependabilidade
- 7 Modelos de confiabilidade em software (crescimento e limites)
- 8 Exemplos aplicados (mais realistas)
- 9 Exercícios (nível engenharia)
- 10 Resumo e gancho para Safety, Security e Resiliência

- **Confiabilidade** modela “não falhar no intervalo”; **disponibilidade** inclui **reparo** e **recuperação**.
- Exponencial é um **caso** (hazard constante); Weibull e hazard ajudam a capturar realidade.
- Redundância melhora muito, mas **dependências** e **common-cause** podem dominar.
- Em sistemas modernos, **MTTR** é alavanca enorme via observabilidade e automação.
- Metas SLO/error budget conectam modelagem com operação contínua e trade-offs de mudança.

Gancho: próxima aula (Safety, Security e Resiliência)

- A taxonomia de dependabilidade inclui **Safety** e **Security** como atributos/ameaças complementares.
- **Safety**: falhas podem causar dano físico \Rightarrow foco em hazard, risco, estados seguros, certificação.
- **Security**: faults podem ser **maliciosos** (ataques) \Rightarrow integridade/confidencialidade + disponibilidade sob ataque.
- **Resiliência**: capacidade de **manter e recuperar** serviço sob falhas/ataques/degradação e dependências.

Referências essenciais (para leitura e credibilidade)

- Avizienis, Laprie, Randell, Landwehr — *Basic Concepts and Taxonomy of Dependable and Secure Computing* (IEEE TDSC, 2004).
<https://www.landwehr.org/2004-aviz-laprie-randell.pdf>
- ETH Zürich — *Reliability of Technical Systems* (distributions, dependent failures, Markov).
<https://www.ises.ethz.ch/education/lectures/reliability-of-technical-systems.html>
- NIST — *Reliability/Availability Handbook* (exponencial/HPP, MTBF e intervalos de confiança).
<https://www.itl.nist.gov/div898/handbook/apr/>
- MIT (notes/OCW) — materiais de confiabilidade/bathtub e fundamentos.
<https://web.mit.edu/2.611/www/notes/BB.pdf>
- University of Pisa — slides de Dependability (cadeia fault-error-failure, métodos).
<https://docenti.ing.unipi.it/~a008669/>
- Google SRE — *The Calculus of Service Availability* e Workbook (SLO/alerting).
https://sre.google/static/pdf/calculus_of.pdf